## 19日本国特許庁(JP) (

# ⑪特許出願公開

# 母 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61 - 270737

Mint Cl. 4

識別記号

厅内整理番号

@公開 昭和61年(1986)12月1日

G 03 B 17/12

7610-2H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全13頁)

図発明の名称 二焦点式カメラ

> の特 題 昭60-112752

願 昭60(1985)5月25日 多出

0分発 明 者 若

東京都品川区西大井1丁目6番3号 日本光学工業株式会 .央

社大井製作所內

日本光学工業株式会社 の出願人

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号

弁理士 渡辺 隆男 20代 理 人

1. 発明の名称

. 二焦点式カメラ

2. 特許請求の範囲

(1) 主光学系の直後に設けられた絞り兼用シャ ツタを前記主光学系と一体に光軸に沿つて前進さ せると共に前記収り兼用シャッタの後方の光軸上 に開光学系を挿入することによつて焦点距離を切り 替え可能な摄影レンズを存するカメラにおいて、 前記主光学系の前部を覆うレンズパリアを開閉可 能に設けると共に、前記レンズパリアと前記紋り、 瀬用 シャッタ との間の前記主光学系を取り囲む位 。 置に前記紋り兼用シャッタを駆動するシャッタ駆し 動装置を設け、さらに、前記副光学系を除き少な くとも前記レンズバリアと主光学系とを包囲する 断面円形の外筒を設け、前記馴光学系が光軸上に 挿入されたときに前記外筒が少なくとも前記シャ ツタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラ本体 の外部に突出移動する如く構成したことを特徴と する二焦点式カメラ。

(2) 前記シャッタ駆動装置は、電気で駆動され るモータを含み、波状に折り曲げられたフレキシ ブルプリント基版(72)を介してカメラ本体( 1) 側の制御回路(96、98) と接続している ことを特徴とする特許請求の範囲第1項記載の二 焦点式カメラ。

(3) 前記シャッタ駆動装置は、複数の磁極を有 するコータ(88)と前記主光学系(3)のまわ りにほぼ半円形に配置されたステータ(90A、 90B) とを含むステップモータ (11) である ことを特徴とする特許請求の範囲第1項または第 2項記載の二焦点式カメラ。

3. 発明の詳細な説明

(発明の技術分野)

本発明は、主光学系の繰り出しに連動して副光 学系を摄影光軸上に挿入して焦点距離を変換可能 な攝影レンズを有する二焦点式カメラ、特に主光 学系の直後に絞り兼用シャツタが設けられた二焦 点式カメラに関する。-

(発明の背景)

接影レンズの主光学系を 方へとり出し、その 主光学系の後方の光軸上に副レンズを押入して無 点距離を変えることができるいわゆる二焦点式カ メラは、例えば特開昭52~76919号、特開 昭54~33027号、特開昭58~20243 1号などの公開特許公報により公知である。これ らの従来公知の二焦点式カメラの公開特許公程で は露光を制御するシャッタについは何等の音及 なされていないが、そのシャッタについての提案 が特開昭59~19926号公報によつて既に開 示されている。

しかしながら、この公知のシャッタを具備した 二点点式カメラにおいては、主光学系の周囲には フォーカシングのためのほり出し機構が設けられ、 その主光学系の直後にシャッタ駆動機構と収り兼 用シャッタ羽根とが設けられ、さらに絞り兼用シャッタ羽根の後方に開光学系が挿入されるように 構成され、シャッタ駆動機構の構造が極めて複雑 で組立て作業に長い時間と経験とを必要とする。 また、主光学系、シャッタ装置を囲む外筒は、光

囲む位置に、その絞り兼用シャッタを駆動するシャッタ駆動装置を設け、さらに剔光学系を除き少なくともレンズバリアと主光学系とシャッタ駆動装置とを包囲する断面円形の外筒を設け、剔光学系が絞り兼用シャッタの後方の光軸上に押入されたときに、その外筒が少なくともシャッタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラの外部に突出移動するように構成することを技術的要点とするものである。

### (実施例)

次に、本発明の実施例を添付の図面に基づいて 詳しく説明する。

第1図および第2図は本発明の実施例を示す断面図で、第1図はレンズバリアが閉じた収納状態、第2図は主光学系の光軸上に開光学系が挿入された図遠状態を示し、第3図は第1図に示す実施例の構成の一部をなす劇レンズホルダの拡大断面図、第3図、第4図、第5図はそれぞれ第1図のAーA、B-B、C-C断面図である。

第1図および第2図において、カメラ本体1は

動外の退避位置に 助光学系のレンズ枠をも囲 むように四角質状に形成されているため、その外 師に無駄なスペースが生じ、しかも、その外 管を力メラ本体との間を光密に選開するため、外 の外側をさらに四角筒のカバーで履わねばならない い欠点が有つた。また、この特開昭59-199 26号公報を含む従来公知の二無点式カメラにおいては、主光学系を保護するレンズバリアについ て何等の考慮もなされていない。

### (発明の目的)

本発明は、上記世来の二焦点式カメラの欠点を 解決し、焦点距離変換の際に光軸方向に移動する 鏡筒にレンズバリアとシャツタ駆動部とを内蔵し、 しかもコンパクトで、組立て作業性と操作性の良 好な二焦点式カメラを提供することを目的とする。 (発明の概要)

上記の目的を達成するために本発明は、主光学 系の前部を覆うレンズパリアを開閉可能に設ける と共にそのレンズパリアと主光学系の後部に設け られた紋り兼用シャッタとの間の主光学系を取り

外装ケース2にて攫われ、カメラ本体1の上部1. Aには図示されない投光レンズと受光レンズとを 含む距離検出装置やファインダー光学系などが設 けられている。摄影レンズの主光学系3の前面に は、後で詳しく述べられるレンズパリア28、2 9 が開閉可能に設けられ、その主光学系3の後方 には副光学系4が摄影光軸上に採脱可能に設けら れている。また、外装カバー2の上面には、摄影 レンズの焦点距離切替えとレンズパリア28、2 9の開閉のために操作される焦点距離選択部材 5 が摺動可能に設けられている。この焦点距離選択 部材 5 は第7図に示すように指復5Aを有し、そ の指模 5 A が外装カバー 2 の上面に設けられた記 号「OFF」に一致すると、レンズパリア28、 29は開成され、指標 5 A が広角記号「W」に合 致すると、レンズバリア28、29は開成され且 つ主光学系 3.のみによつて、摄影可能な短焦点距 離状態(以下「広角状態」と称する。)となる。 また、指揮 5 A が望遠記号「T」に合致すると、 後で詳しく述べられる光学系移動機構が作動して

主光学系3が和方に繰ります。これに伴つてていた。 光学系4がその主光学系4とに挿入された神人された点を発子系3と即光学系4とによる長い合な焦点を開発するりとなる。と称する)となきまでは、この焦点を超速投資作部材5には、主光を向いた。なが、この焦点を超速投資作部材5には、主光を向いた。 3の光軸方向の移動と即光学系4の光軸に高知のた変位との駆動源となる可逆モータMを割つで変位との駆動源となる可逆モータがを動している(第7図参照)。

主光学系3を保持する主レンス枠6は、シャンタ を保持する主レンス枠6は A とに 8 A とに 8 A とに 8 A とに 7 に 7 A といわれ 8 A とに 7 に 2 を 5 に 7 に 8 A といっる。そのシャンタ 基板 7 は 5 に 7 に 8 C に 8

9 に植設された 2 本の支柱 1 5 A 、 1 5 B (第 5 図参照)によつて支持されている。バリア基板 9 と前取14の外周とを覆う外筒16の一端は第6 図に示す如く小ねじ17によつて台板10に固設 され、他端は第1図に示す如く前環14に嵌合し ている。また、パリア基板9と外筒16との間に は黒色歓賞のパッキン1.8 Aが設けられ、外筒1 6の外間はカメラ本体1の前端に設けられた二重 の遮光部材18Bによつて光密的にシールされて いる。前環14は、パリア基板9と共にレンズ保 置カバー装置を支持する前側基板を構成している。... その前理14の中央に設けられた鏡筒開口14A は、第5図中で破線にて示す如く、光軸を中心と するX-X軸方向(フィルム開口1Bの長辺方向: )に長くY-Y軸方向(フィルム開口1Bの短辺 方向) にやや短い矩形の四隅を光軸を中心として 円弧状に角を落としたほぼ六角形に形成されてい

前限14の基例にはリングギャ19が回転可能。 に支持され、そのリングギャ19には第5回に示 つて駆動される後達の光学系駆動装置(第8図参照)が設けられ、その光学系移動機構は、台版10を光軸に沿つて移動させ、さらに開光学系4を支持する開光学系ホルダ13を光軸に直交する方向に変位させるように構成されている。

台板10に固定されたパリア基板9の前面には 前環14が設けられ、この前環14はパリア基板

すように、互いに180、離れた位置に第1セグ メントギャ部19Aと第2セグメントギャ部19 Bとが光軸を中心として対称的に形成されている。 さらに第1セグメントギャ部19人の近傍のリン グギャ外周に、その一対のセグメントギャ部19 A、19Bの歯型外周よりやや小さい歯型外周を 有する第3セグメントギャ部19Cが形成されて いる。第1セグメントギヤ部19Aと母み合う第 1ピニオンギャ20は第1回動レバー21と一体 に形成され、その歯列の一方の側面にはフランジ 郎20Aが一体に形成されている。また、第2セ グメントギャ部19Bと日み合う第2ピニオンギ ヤ22は第2回動レバー23と一体に形成され、 その歯列の一方の側面にはフランジ部22Aが一 体に形成されている。その第1回動レバー21は 第1ピニオンギャ20と、また第2回動レバー2 3 世第 2 ピニオンギャ 2 2 とそれぞれ一体にブラー スチック成形を可能にするように基部 2 1 A 、 2 . 3 Aがそれぞれ健型に形成されている。また、そ れぞれ一体に形成された第1ピニオンギヤ20、

第1回動レバー21は第2 2回動レバー23とは、それぞれ支触24、25 を介してバリア基板9と前環14との間に回転可能に支持され、さらにリングギャ19は、フラン ジ部20人、22人によつてスラスト方向(第1 図中で右方)の移動を阻止されている。

第1回動レバー21と第2回動レバー23の自由 端には、それぞれピン軸26、27を介して第1 パリア28と第2パリア29とが自由に回転でき るように保持されている。この第1パリア28と 第2パリア29とは、外間16の内間半半成 にほぼ等しい半径の円弧節28a、29aにたとき には、レンズバリア28、29が開成されたとき は、それぞれ円弧節28a、29aが外質16の 内側回の直線状の玄部(開口端経節)28b、2 9bは、アイルム開口18の最辺方れている。2 9bは、アイルム開口18の最辺方れている。2 9bは、アイルム開口18の最辺方れている。2 9bは、平行になるように構成されたときは、第5図に示すように光軸上

するためのトランジスタTィ、Tィz、後述の選光 用IC95、コンデンサC』、C』などの制御回 路装置が設けられている。

一方、リングギャ19の第3セグメントギャ部 19Cと暗み合う第3ピニオンギャ40は、第4 図に示す如く連動軸41に支持され且つフランジ 部10Aと一体に形成されている。このフランジ 郎10Aは、第1ピニオンギヤ20のフランジ部 2 0 人および第 2 ピニオンギャ 2 2 のフランジ部 22人と共にリングギャ19にスラスト方向. (第 4 図中で右方)の動きを阻止するように構成され ている。第3ビニオンギヤ40を支持する連動軸 4.1は、台板10の裏面に固設されたブラケット 44に回転可能に支持されると共に、その一端は 第4図に示すように前環14に回転可能に支持さ れている。また、運動軸41の他端は、ブラケツ ト4.4を貫通してその裏側で第4図および第7図 に示す如くカム部材 42を一体に支持している。 そのカム部材も2は、台板10の移動方向に対し て傾斜したカム面42Aを有し、ねじりコイルば

で互いに接し、その 1 バリア 2 8 の下端 2 8 c は支柱 1 5 A に当接し、また、第 2 バリア 2 9 の右端上縁 2 9 c はバリア基版 9 に 値設された制限ピン 3 0 に当接して、玄部 2 8 b、 2 9 b の方向が開成時と同じ X - X 値方向になるように構成されている。

ね43により第7図中で反時計方向に回動するように付勢され、その回動は、レンズバリア28、29が開いて外筒16の内面に当接したときおよびレンズバリア28、29が閉じて互いに接触したときに制限される。

を指示する場合には、下記 Cが招動ピン55 と係合し、 招動版 50 の係合突起 52 はカム部材 42 のの光軸に沿う軌道の外に置かれるが、指揮 5 人が記号「OFF」を示す下方の は 2 のが、指揮 5 を第7 図中ではわ 5 3 の付勢力によりカム 面 5 6 人に沿るではいる 5 2 人に分野 が 5 6 人に沿るではいる 5 2 人に分野 が 6 8 により 7 への を動してカム 部材 4 2 と共に連動軸 4 1 を 2 の カム の 4 2 と共に連動軸 4 1 を 2 の イルばね 4 3 の付勢力に抗して 7 のに回動させるように構成されている。

一方、台板10および劇レンズホルダ13を駆動変位させる可逆モータMは、焦点距離選択操作部材5に連動するスイツチ装置57およびカメラ本体1に設けられた自動焦点調調節の距離検出装置58からの信号に基づいて動作するモータ制御回路59を介して制御される。この場合、焦点調節のためのモータ駆動は、図示されないレリーズ

第8図中で台版10の左側面(第6図では右側面)には切欠き溝10Cが設けられ、この切欠き溝10C内に、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光軸方向に長い第1案内輪70が嵌入され、駆動歯車63が回転しても台板が送りねじ軸64

動作が開始される。しかし、 無点距離切換えは、そのレリーズ和の押圧とは無 関係に無点距離選択操作部材 5 の操作によるモー 夕駆動によつてなされる。その際、台板 1 0 は、 スイツチ装置 5 7 の切換え信号によつて、広角状 起での至近距離位置を超えて繰り出され、あるい は望遠状態での無限遠位置を超えて繰り込まれ、 その間に削光学系 4 は光軸上に押入または光軸上 から脱出するように構成される。

のまわりに回転することが無いように構成されて いる。また、台板10の裏面に固設されたブラケ ツト44には、第8図に示すにように軸方向に長 く伸びた速動支柱71が突出して設けられ、この 連動支柱71の嫡面に設けられた貫通孔71aと 台板 1.0 に設けられた貫通孔 1.0 b (第 6 図参照 )とを、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光 軸方向に伸びた第2案内軸72が貫通している。 その連動支柱71と第2案内軸72とにより、台 板10は撮影光軸に対して垂直に保持され、可逆 モータMの回転に応じて、光軸に沿つて前分に平 ・行移動するように構成されている。また、運動支 柱71の個面にはラツク73が設けられ、そのラ ツク73に暗み合うピニオン76は、図示されな い摄影距離表示装置、距離検出装置やファインダ 一倍率変換機構に連動している。

光軸方向に移動する台板10とカメラ本体1とは、第4図および第8図に示す如く波形に折り曲げられたフレキシブルブリント基板75によつて深橋され、このフレキンブルブリント基板75を

介して、台板10上の可逆 タM、シャツタ 割 部回路差板38上のステップモータ11、 再出計 用受光素子36は、カメラ本体1個の無点検出回路装置や再出値演算回路装置等の電気装置に接続されている。

御回路券板38上の位置に配置されている。

第10回はステップモータ11を動作させるた めの電気系のブロツク図である。ミリコンフォト ダイオード (SPD) の如き受光素子36にて検 出された被写体輝度は測光用IC95にてデジタ ル化され演算回路 9 6 に送られる。また一方、フ イルムパトローネに設けられたフィルムの種別や フィルム感度値を示すコードを検出するフィルム 感度値検出装置 9.7 からのデジタル化されたフィ ルム感度値信号も資算回路96に送られ記憶され る。この被写体輝度信号とフィルム感度値信号か ら、済算回路において所定のプログラムに基づく 絞り値とシャツタ速度値が算出され、その算出さ れた露出値は駆動用IC98に送られる。その駆 動用IC98からのパルス信号によりステツブモ ータ 1 1 は制御され、絞り兼用シャツタが宜出さ れた紋り値とシャツタ速度値との予め定められた・ 組合せに従つて開閉するアログラムシャッタとし て作動するように構成されている。この場合、ス テツブモータト1のステータ90A、90Bの斑

成されるように存成れている。セクターギャ 8 4 に 2 から 4 に 2 から 5 に 2 かっか 5 近 7 および シャッタ 割御回路 5 近 3 8 を 貫通する 回転軸 8 7 の 一端に 支持され、その回転軸 8 7 の 他端に はステップモータ 1 1 の ロータ 8 8 が 設けられている。

化方向を交互に変えて磁界を移動させることにより、ロータ 8 8 を正転または送転させることができる。

、なお、カメラ本体1のフィルムパトローネ室1 Cの側壁には、第4図に示すように、フィルムパ トローネの表面に設けられたフィルム感度値等の フィルム情報コードを検知する接触子97Aが突 出して設けられている。この接触子97Aによつ て検出された検出信号のうち、フィルム感度値信 号はフィルム感度検出装置97によりデジタル化 され、カメラ本体1個に設けられた演算回路96 (第10図参照) に送られる。また、ステップモ ータ11を制御する駆動用!C98からのパルス の信号はフレキシブルブリント基板75を介して カメラ本体1側からステップモータ11に伝達さ れる。さらに、パトローネ室1Cとフィルム巻取 り室1Dおよびフィルムアパーチャ1Bとは、第 1 図および第3図に示す如く公知の墓書99に由 聞され、図示されないフィルムパトローネが装置 される際の裏蓋99の閉じ動作により、フィルム

パトローネが押圧された に、フィルム情報コード部分に接触子97Aは圧接するように出役可能に設けられている。

次に、上記の知く構成された実施例の動作および作用について説明する。

第1図および第5図に示す如くレンズベリア28、29が開じている状態においては、台板10 ははカメラ本体個の外、内筒16はカメラ本体個の外、内にほぼないる。この第3、内にほぼで28、29、主光学で34、10ののではで28、29、主光学で34、10ので34

また、第1図の如くレンズバリア28、29の 閉じ状態においては、焦点距離選択操作部材5(

ンズバリア28、29は開成されている。この状 起から焦点距離選択操作部材 5 を広角位置 (記号 「W」を示す位置)へ移動すると、カム板56が 第7図中で左方へ移動するので、潜動ピン55は。 カム面56人に沿つて下降し下級56Cに係合す。 る。この摺動ピン55の下降により連動板54は 引張コイルばね53の付勢力に抗して下方へ摺動 し、これに連動する潜動板50が第7図中で下方 へ移動する。従つて、カム部材も2のカム面42 Aに圧接している係合突起52が下方へ第11図 (B) に示す如く退避する。この係合突起52の 下方への変位に応じて、カム部材も2は、ねじり コイルばねしる(第1図参照)の付勢力により第 7 図中で反時計方向に回動する。このカム部材 4 2の回動は運動軸 4 1 を介して第3 ビニオンギャ 40に伝達され、第3ピニオンギャ40が第7図。 中で反時計方向(第5図中では時計方向)に回動 する.

この第3ピニオンギヤ40の回動により、リン グギヤ19は光蚰を中心として第1図中で時計方 第7回参照)は指表 人が記号「OFF」と合致 する位置(以下「OFF位置」と称する。)に在 り、摺動ピン 5 5 は、カム板 5 6 の上縁 5 6 Bと 係合し、摺動板 5 0 の係合突起 5 2 は、レンズバリア 2 8 、 2 9 に運動する運動軸 4 1 の一緒に固 設されたカム部材 4 2 のカム面 4 2 A の基板に第 4 図に示す如く係合している。一方、剛光学系 4 は、第1 図および第8 図に示す如く攝影光軸外の 退避位置に置かれている。

第11図は、焦点距離選択操作部材5、係合突起52、カム部材42およびレンズベリア28、29の速動関係を示す説明図で、(a)は焦点距離選択操作部材5がOFF位置に在るときの状態を示し、(b)および(c)は焦点距離選択操作部材5がそれぞれ広角位置、湿遠位置へ移動したときの状態を示す。以下、この第10図に従つて、レンズベリア28、29の連動機構および撮影レンズ光学系の駆動機構の動作を説明する。

第11図において、焦点距離選択操作部材 5 が OFF位置に在るときは、(A) に示すようにレ

同(第5回中では反時計方向)に回動する。リングギャ19のこの回動により第1ピニオンギャ20 方子で第2ピニオンギャ22が共に第7回中で反時計方向(第5回中では時計方向)に回動するので、第1ピニオンギャ20と一体の第1回動レバー21、第2ピニオンギャ22と一体の第2回動レバー23の自由端にそれぞれ回転可能に結合された第1パリア28と第2パリア29とは、互いに反対方向に変位し、それぞれの外周の円弧節28a、29a(第5回参照)が外衛16の内周面に第2図に示す如く38、29は開成され、第11回(B)に示す状態となる。

一方、焦点距離選択操作部材 5 が O F F 位置から広角 (W) 位置へ移動すると、これに連動するスイツチ装置 5 7 (第 7 図参照) から撮影レンズを広角状態におく広角コード信号が可逆モータ M を関御するモータ制御回路 5 9 に送られる。そこでモータ制御回路 5 9 は可逆モータ M を駆動制御し、台板 1 0 と共に主光学系 3 をわずかに繰り出

し、主光学系 3 が広角状 の無限遠位置まで変位したときに可逆モータ M を停止させる。その際、台板 1 0 の広角状態における無限遠位置は、この台板 1 0 と一体に移動する連動支柱 7 1 のラック 7 3 (第 8 図参照)と はみ合うビニオン 7 4 の回転に連動する図示されないエンコーダから発信される距離信号によつて決定される。

より極めて小径に形成される。しかし、その周囲を囲む外筒16の内径は、開成状態に在るレンズパリア28、29の外周径によつて決定されるので、その外筒16と主レンズ件6との間にドーナッツ状の比較的大きくスペースが生じる。このスペース内にステップモータ11、週光用受光素である。16や週光用1C95などがそのスペースを有効に利用して配置される。

上記の如く、主光学系3の距離調節(焦点調節)のための光軸方向の移動は、台板10に設けられた駆動歯車63の回転に応じて台板10が光軸方向に移動することによつて行われる。そののかため、主光学系3のまわりには、通常の撮影レンズの如き、距離調節用へリコイドねじ機構は設けられておらず、主光学系3を保持する主レンズ枠6の外径は従来公知の二焦点式カメラ用摄影レンズ鏡筒

れる。

次に、焦点距離の切替えについて説明する。焦点距離選択操作部材 5 を第 1 1 図(C)に示す如く ②遠(T)位置へ移動すると、その移動に応になるで、第 7 図参照)から ②遠そ 7 のほける 5 9 に送られ、可逆モータ M が回転して、台版 1 0 は広角状態におき 至近距離位置に超えて ②遠状態での無限 遠位置 で とり出される。その際、カムギャ 6 6 は第 8 図中

上記の望遠状態への切替え動作において、焦点 距離選択操作部材 5 が第 1 1 図 (B) に示す如く 広角 (W) 位置から第 1 1 図 (C) に示す望遠 ( T) 位置へ移動する場合には、係合突起 5 2 はカ ム部材 4 2 のカム面 4 2 A から離れ、レンズパリ ア 2 8 、 2 9 は既に完成状態におかれているので、

ら下方へはみ出しても差し支え無い。従つて、外 筒6の大きさは、レンズバリア28、29が開成 されたときの円弧師28a、29aの位置によつ て決定される。そのため、外筒6の外周半径は、 退避位置に在る剛レンズホルダ13には無関係に 小さく設定できる。

割光学系4が第2図に示す如く主光学系3の光 軸上に挿入され、台板10が望遠状態での無限 位置に達すると、可逆モータMは停止する。の 検、図示されないレリーズ釦を押し下げると、行り 角状態における摄影と同様にして距離調節が第10 れ、距離調節完了と同時に演算回路96(第10 が発展してよって、か作動し、変更が がでステップモータ11が作動し、数り がサッタ羽根12が開閉し、露出が行われる。

無点距離選択操作部材 5 を望遠(T)位置から 広角(W)位置に切替えると、可逆モータ M は逆 転し、台版 1 0 は望遠状態での無限遠位置を超え て繰り込まれ、広角状態での無限遠位置に達した とき可逆モータは停止する。その間に関レンズホ カム部材(2 は回ること無く単に第11図( C)に示すように左方へ台板10と共に移動する のみである。しかし、焦点距離選択操作部材5を 第11図(A)に示すOFF位置から広角(W) 位置を超えて直接望遠(T)位置に変位させた場合には、カム部材(2 は回転しつつ左方へ移動するので、レンズベリア28、29はこれに応て 開成され、第2図および第7図に示すように全開される。

ルグ13は第1回に示す状態ではほどで復帰する。 主光学系3は広角状態での無限部材を10回転では、 10回転では、 10回

また、焦点距離選択操作部材 5 を認遠 (T) 位置から直接 OFF位置まで移動すると、台板 1 0 は鏡筒収納位置まで復帰するが、その復帰の初期に係合突起 5 2 は第 1 1 図 (C) に示す如くカム部材 4 2 の光軸方向の動きの軌道 L上に挿入 (破

綴52′にて示す。)され る。そのため、台 低10が繰り込まれ、カム節材42が第11図( C) 中で右方へ移動すると、カム面52人が破壊 (521)位置まで移動した係合突起52と係合し、 さらに右方への移動につれて、カム面 42人が係 合突起に押され、カム部材(2は第7図中で時計 方向に回転する。これにより、レンズパリア28、 2.9 は自動的に閉成される。

上記の実施例においては、絞り兼用シャッタ羽 根12を駆動するシャッタ駆動装置としてステッ プモータ11を用いたが、ステップモータに限る こと無く、通常の小型可逆モータあるいはマグネー ツトであつても差支え無い。

### (発明の効果)

以上の如く本発明によれば、レンズパリアを包 む外筒を断面円形に形成し、そのレンズベリアと **絞り煮用シャツタ羽根との間の主光学系のまわり** にその絞り兼用シャツタ羽根を駆動するシャツタ 駆動装置を配置したので、スペース効率がすこぶ る良く小型化が可能である。さらにそのシャツター

第1図および第2図は本発明の実施例の断面図 で、第1回は主光学系が収納位置まで繰り込まれ た状態、第2図は主光学系望遠位置まで繰り出さ れた状態を示し、第3回は第1回の実施例の割レ ンズホルダの拡大断面図、第4図は第1図のA-A断面図、第5図は第1図のB-B断面図、第6 図は第1図のC-C斯面図、第7図は、第1図に「 示すレンズパリア開閉装置の構成を示す斜視図、 第8図は第1図の台板の裏面に設けられた光学系 移動装置部を示す斜視図、第9図は、第1図にお けるシャツタ駆動部の斜視図、第10回は第1図 の実施例の紋り兼用シャツタの制御回路のブロツ ク図、第11図は第1図に示すレンズパリア開閉 装置の動作説明図で、第11図の(A)、(B) および(C)は、それぞれ焦点距離選択操作部材 がOFF位置、広角位置、望遠位置にあるときの 状態を示す。

(主要部分の符号の説明)

1----カメラ本体、2----外装カバー、 3 ---- 主光学系、 4 ---- 副光学系、

に形成されているので、魚点距離切替えの際の主 光学系の移動量が大きく、これに伴つてカメラ本 体からの外質の突出変位量が大きくても、外質と カメラ本体との変光を簡単な構成で確実に行うこ とができ、光がカメラ本体の暗箱内に侵入する恐 れが無い。なお、実施例に示す如く、台板の基礎 に設けられる光学系移動機構、シャツタ基板に設 けられる絞り兼用シャッタおよびその駆動装置、 パリア基板と前環とに支持されるレンズパリア装 置は、いずれもユニット化され、それぞれ部分組 立て後に積み重ねで結合すればよいから極めて作 葉性が良く、また、台板を含む撮影レンズ鏡筒側。 の動作は、収納時のパリア開閉用カム部材とカメ ラ本体側の焦点距離選択操作部材との機械的連動 箱合以外はすべて折畳み式のフレキシブルブリン ト基板を介して電気的に接続されているので組立 てが容易で、しかも信頼性の高いカメラにするこ とができる利点がある。 4. 図面の簡単な説明

駆動装置とレンズバ

5---- 焦点距離選択操作部材、6---- 主レンズ枠、 7----シャッタ基板、9----バリア基板、

10----台板、11----ステツブモータ (シャツ タ駆動装置)、12----絞り兼用シャツタ、

1 3 ---- 削レンズホルダ、1 4 ---- 前環、

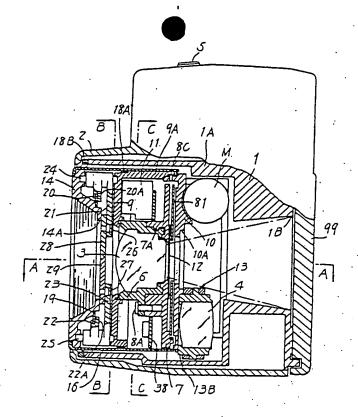
16----外筒、28、29----レンズパリア、

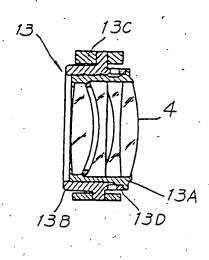
3 8 - - - - シャッタ制御回路基板、

4 2 ---- カム部材、5 2 ---- 任合突起

75----フレキシブルブリント基板

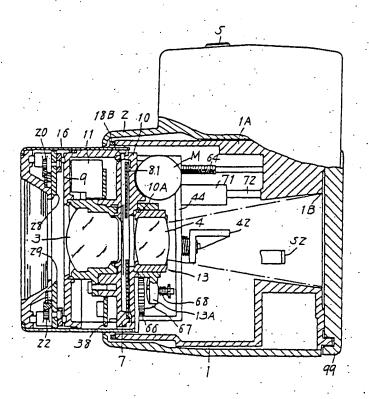
出顧人 日本光学工學株式会社 代理人 波 辺 陸 男



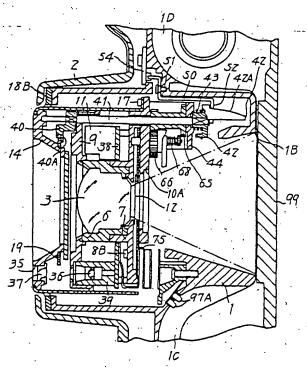


第3図

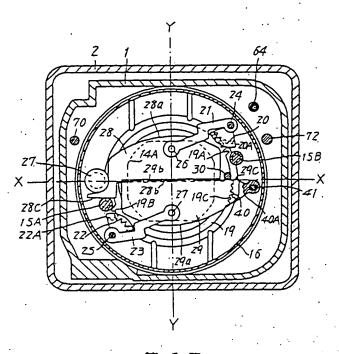
第 1 図



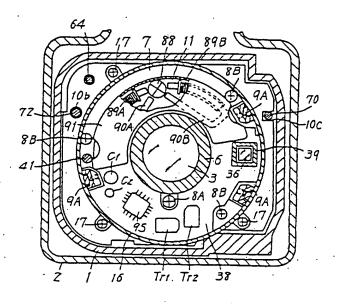
第2図



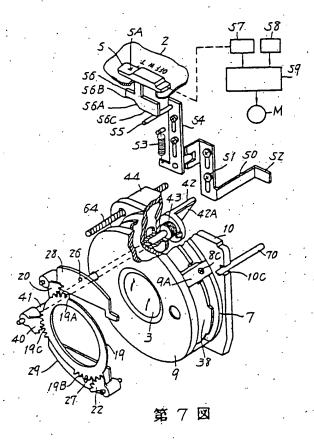
第4図



第 5 図



第6図



/3

